



13.12.1993
 Int. Cl. 5:
G 08 C 19/16
 G 01 B 21/00

53
 13 BUNDESREPUBLIK
 DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
 PATENTAMT

(12) **Offenlegungsschrift**
 (10) **DE 43 42 377 A 1**

DE 43 42 377 A 1

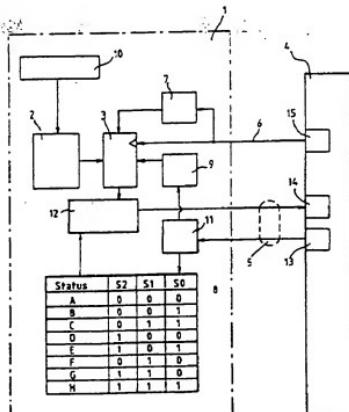
(21) Aktenzeichen: P 43 42 377.9
 (22) Anmeldetag: 13. 12. 93
 (23) Offenlegungstag: 14. 6. 95

(21) Anmelder:
 Dr. Johannes Heidenhain GmbH, 83301 Traunreut,
 DE

(22) Erfinder:
 Hagi, Rainer, Dr.-Ing., 83352 Altenmarkt, DE; Bielski,
 Steffen, Dipl.-Ing. (FH), 84518 Garching, DE;
 Hofbauer, Hermann, Dipl.-Ing. (FH), 83308 Trostberg,
 DE; Wasthuber, Robert, Dipl.-Ing. (FH), 84518
 Garching, DE; Strasser, Erich, Dipl.-Ing. (FH), 83308
 Trostberg, DE

(24) Anordnung zur seriellen Datenübertragung einer Positionsmeßeinrichtung

(25) Die Erfindung betrifft eine Anordnung zur seriellen Datenübertragung einer Positionsmeßeinrichtung (1). In der Positionsmeßeinrichtung (1) ist ein Speicher (9) vorgesehen, in dem spezifische Parameter der Positionsmeßeinrichtung (1) abgespeichert sind. Diese Parameter können auf der Datenleitung (5) zu einer Verarbeitungseinheit (4) übertragen werden, auf der während der Positionsmessung die Meßwerte übertragen werden. Durch Übernahme der Parameter wird die Verarbeitungseinheit (4) an die angeschlossene Positionsmeßeinrichtung (1) angepaßt (Figur 1).



1
Beschreibung

Die Erfindung betrifft eine Anordnung zur seriellen Datenübertragung einer Positionsmeßeinrichtung gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1.

Aus der EP-O 171 579 31 ist eine derartige Anordnung bekannt. Die Positionsmeßwerte der Positionsmeßeinrichtung werden synchron zu einem von einer Verarbeitungseinheit vorgegebenen Takt an diese Verarbeitungseinheit übertragen.

Nachteilig bei dieser Anordnung ist vor allem, daß die Verarbeitungseinheit vom Anwender aufwendig an die spezifischen Parameter der Positionsmeßeinrichtung angepaßt werden muß. So ist beispielsweise die Pakanzahl, die zur vollständigen Übertragung eines Positionsmeßwertes erforderlich ist, abhängig von der Auflösung der Positionsmeßeinrichtung. Bisher wurde von der Verarbeitungseinheit eine feste Taktnzahl (z. B. 13) vorgegeben. Wird nun eine Positionsmeßeinrichtung mit geringer Auflösung (z. B. 5 Bit) eingesetzt, dann werden trotzdem die 13 Takte zur Meßwertübertragung verwendet. Es ist ersichtlich, daß dabei unnötige Übertragungszeit verbraucht wird.

Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, die Anpassung der Verarbeitungseinheit an spezifische Parameter der Positionsmeßeinrichtung zu optimieren und den Aufwand an Übertragungsleitungen zwischen der Positionsmeßeinrichtung und der Verarbeitungseinheit zu minimieren.

Diese Aufgabe wird durch die Merkmale des Anspruches 1 gelöst.

Vorteilhafte Ausgestaltungen sind in den Unteransprüchen angegeben.

Die besonderen Vorteile der Erfindung liegen darin, daß die spezifischen Parameter der Positionsmeßeinrichtung selbstständig von der Verarbeitungseinheit übernommen werden können, wobei zur Übertragung dieser Parameter die gleichen Leitungen verwendet werden, die bereits zur Meßwertübertragung vorhanden sind.

Nachfolgend wird die Erfindung anhand eines in der Zeichnung dargestellten Ausführungsbeispiels näher erläutert:

Es zeigen

Fig. 1 eine Prinzipdarstellung einer Anordnung zur seriellen Datenübertragung einer Winkelmeßeinrichtung.

Fig. 2 ein Übertragungsprotokoll zur Parameterübertragung.

Fig. 3 schematisch die Abfolge der synchron seriellen Datenübertragung in einem Impuls-Zeit-Diagramm und

Fig. 4 eine Schaltung zur bidirektionalen Datenübertragung.

In dem in Fig. 1 dargestellten Ausführungsbeispiel ist eine absolute Winkelmeßeinrichtung 1 dargestellt, die die jeweilige Winkelstellung als Binär-Datenwort, vorzugsweise im Gray-Code an eine Verarbeitungseinheit 4 überträgt. Durch bekannte lichtelektrische Abtastung einer Codescheibe werden von einer Abtasteinrichtung 10 analoge Abtastsignale erzeugt, die einem Baustein 2 zugeführt werden. In diesem Baustein 2 werden die Abtastsignale verstärkt und in Digitalsignale umgewandelt. Der Baustein 2 kann auch zur Korrektur der Analog- oder Digitalsignale dienen, ebenso können Berechnungen durchgeführt werden, wie sie beispielsweise in der DE 27 58 525 31 oder der DE 29 38 318 C3 beschrieben sind.

Die Positionsmeßeinrichtung 1 wird nachfolgend auch nur als Meßsystem bezeichnet.

Der digitalisierte Positionsmeßwert wird einem ParallelUSerien-Wandler 3 als Ausgabebaustein zugeführt, der gesteuert von einer Taktimpulsfolge der Verarbeitungseinheit 4 die einzelnen Bits des den Positionsmeßwert bestimmenden Datenwortes seriell über eine Datenleitung 5 an die Verarbeitungseinheit 4 sendet. Zur Übertragung der Taktimpulse ist eine Takteleitung 6 vorgesehen. Die Übertragung des Meßwertes erfolgt mittels einer rettigierbaren Zeitsufe 7, wie in der EP O 171 579 B1 ausführlich erläutert ist.

Das Besondere an der neuen Anordnung gemäß der Erfindung ist die bidirektionale Datenübertragung auf einer Datenleitung 5. Wie in Fig. 1 dargestellt ist, werden von der Verarbeitungseinheit 4 Befehle einem Speicher 8 zugeführt, der den Befehl dekodiert und die Positionsmeßeinrichtung 1 veranlaßt, den entsprechenden Befehl auszuführen. Dieser Befehl ist im Beispiel ein Wort aus drei Statusbits S0, S1 und S2. Im Beispiel sind acht Statusbefehle A bis H angegeben. Nachfolgend werden diese Befehle und ihre Auswirkung beschrieben.

1. Statusbefehl A

Wird von der Verarbeitungseinheit 4 das Datenwort A an die Positionsmeßeinrichtung 1 über die Datenleitung 5 gesendet, bedeutet dies, daß die Meßeinrichtung 1 damit aufgefordert wird, Meßwerte an die Verarbeitungseinheit 4 zu senden. Das Übertragungsprotokoll hierzu ist in Fig. 3 dargestellt und wird später ausführlich beschrieben.

2. Statusbefehl B

Die Meßeinrichtung 1 beinhaltet einen Speicher 9, in dem der Parameter der Meßeinrichtung 1 abgelegt werden können. Weitere Speicher oder Speicherbereiche können für Korrekturweise vorgesehen werden. Ebenso ist es möglich, im Speicher 9 einen Bereich vorzusehen, in dem der Anwender spezifische Anwenderparameter, z. B. Motordaten ablegt. Besonders vorteilhaft ist es, wenn der Speicher 9 derart aufgeteilt ist, daß der Bereich mit den Parametern des Meßsystems 1 nur vom Meßsystemhersteller beschrieben werden kann, und ein weiterer Bereich für den Anwender frei zugänglich (beschreibbar und lesbar) ist. Der Bereich mit den Parametern des Meßsystemherstellers kann wiederum aufgeteilt sein, und zwar in einen Bereich der vom Anwender lesbar und einen Bereich, der ausschließlich vom Meßsystemhersteller lesbar ist.

Wie in Fig. 2 ersichtlich, wird nach dem Befehl B ein 16 Bit Datenwort von der Verarbeitungseinheit 4 zum Meßsystem 1 gesendet, um einen Bereich des Speichers 9 auszuwählen.

3. Statusbefehl C

Ist mit dem Befehl 3 ein bestimmter Speicherbereich angewählt, wird mit diesem Befehl C der Meßeinrichtung 1 mitgeteilt, daß nachfolgend unter einer bestimmten Adresse Parameter dem Meßsystem 1 zugeführt werden. Das heißt, daß nach diesem Statusbefehl C zuerst die Adressinformation, unter der die Parameter abzuspeichern sind, und nachher die Parameterinformation von der Verarbeitungseinheit 4 über die Datenleitung 5 der Meßeinrichtung 1 zugeführt werden.

4. Statusbefehl D

Ist mit dem Befehl B ein bestimmter Speicherbereich angewählt, wird mit diesem Befehl D der MeBeinrichtung 1 mitgeteilt, daß die Verarbeitungseinheit 4 das Senden von abgespeicherten Parametern der MeBeinrichtung 1 erwartet. Von der Verarbeitungseinheit 1 wird zusätzlich die Adresse angegeben, wo diese Parameter in der MeBeinrichtung 1 abgespeichert sind.

5. Statusbefehl E

Mit diesem Befehl E können vorgegebene Bereiche des Speichers 9 auf Veranlassung der Verarbeitungseinheit 4 gelöscht werden.

6. Statusbefehle F bis H

Diese Befehle sind vorteilhaft zum Testen der MeB- einrichtung 1 reserviert. Somit ist es beispielsweise möglich, daß ein Meßsystem 1 mit Fehlerüberwachung über weite Entfernung getestet und der Fehler diagnostiziert werden kann. Beispielsweise kann nach dem Befehl F der Verarbeitungseinheit 4 unter einer vorgegebenen Adresse eines Speicherbereiches des Speichers 9 nachgesehen werden, ob dort eine Fehlermeldung abgespeichert ist. Diese Fehlermeldung wird nachfolgend vom Meßsystem 1 zur Verarbeitungseinheit 4 über die Datenleitung 5 gesendet.

In Fig. 2 ist das Übertragungsprotokoll der Parameterübertragung dargestellt. Es ist ersichtlich, daß in der Zeit, in der die Statusbits, die Adressen sowie die Parameter von der Verarbeitungseinheit 4 gesendet werden, der Empfänger 11 im Meßsystem 1 aktiv und der Sender 12 im Meßsystem 1 inaktiv ist. Ebenso ist ersichtlich, daß die übertragenen Daten bei den Befehlen B und C durch zurücksenden dieser Daten an die Verarbeitungseinheit 4 quittiert werden. Wird in der Verarbeitungseinheit 4 festgestellt, daß sich die gesendeten Daten von den empfangenen Daten unterscheiden, wird die Übertragung wiederholt. Vom Meßsystem 1 wird außer den Daten noch ein 8 bit CRC übertragen. CRC bedeutet cyclic redundancy check; dieses Datenwort wird durch eine bekannte Verknüpfung der Datenbits gewonnen. Diese Übertragung des CRC ermöglicht der Verarbeitungseinheit 4 eine Überprüfung, ob die Datenübertragung fehlerfrei erfolgt ist.

In Fig. 1 ist mit 13 der Sender und mit 14 der Empfänger der Verarbeitungseinheit 4 bezeichnet. Ebenso ist ersichtlich, daß der Taktgeber 15 in der Verarbeitungseinheit 4 untergebracht ist. Die Verarbeitungseinheit 4 ist vorzugsweise eine NC-Steuerung. Zum besseren Verständnis sind in Fig. 1 für die Datenleitung 5 zwei Wege eingezeichnet. Gemäß der Erfindung werden die Daten in beiden Richtungen aber auf der gleichen Leitung 5 übertragen, wie auch in Fig. 4 im Detail dargestellt ist.

In Fig. 3 ist das Impulsdiagramm, zur Übertragung des Meßwertes der MeBeinrichtung 1 dargestellt. Während des Ruhezustandes ist die Datenleitung 5 auf LOW. Von der Verarbeitungseinheit 4 ist daher erkennbar, daß es sich bei der angeschlossenen Positionseinrichtung 1 um die erfundungsgemäße Anordnung handelt, da die Dateneiterung im Ruhezustand bei einer Anordnung gemäß der EP 0 171 579 B1 auf HIGH ist.

Bei der ersten negativen Taktflanke werden die Analogwerte der Abasteinrichtung 10 in den Baustein 2 abgespeichert. Wenn die erforderlichen Berechnungen

im Baustein 2 abgeschlossen sind, was durch die Rechenzeit tc angegeben ist, wird von der MeBeinrichtung 1 ein Startsignal in Form eines Starbits an die Verarbeitungseinheit 4 gegeben, und zwar synchron zu einer positiven Taktflanke. Die Zeit tc ist variabel und abhängig vom Umfang der Berechnungen.

Nach dem Startbit wird ein Alarmbit übertragen. Das Alarmbit meldet eine Fehlfunktion der MeBeinrichtung 1 an die Verarbeitungseinheit 4. Eine Fehlermeldung wird dann abgegeben, wenn im Speicher 9 eine Fehlermeldung abgespeichert ist.

Mit der nachfolgenden positiven Taktflanke werden die am Parallel-Serien-Wandler 3 anstehenden Datenbits des Meßwertes seriell vom Sender 12 zur Datenleitung 5 zur Verarbeitungseinheit 4 übertragen. Die Länge des Meßwertes, das heißt, die notwendige Taktanzahl wurde der Verarbeitungseinheit 4 vor der Übertragung als Parameter aus dem Speicher 9 mitgeteilt. Zur Überprüfung der Meßwertübertragung wird zusätzlich ein CRC (cyclic redundancy check) übertragen. Die Bildung eines CRC ist aus der Datenverarbeitung bekannt.

Nach einer bestimmten Zeit tm erfolgt erneut eine Meßwertspeicherung und Übertragung. Dabei wird wieder während der Rechenzeit tc die Statusinformation von der Verarbeitungseinheit 4 an die MeBeinrichtung 1 gesendet.

Soll in möglichst kurzer Zeit wieder ein Meßwert übertragen werden, ist es auch möglich die Betriebsweise nach dem unterem Diagramm "durchlaufender Takt" zu wählen. Dabei wird die Wartezeit tm sowie die Zeit zur Übertragung der Statusinformation eingespart. Die zuletzt übertragene Statusinformation wird in der Verarbeitungseinheit 4 als aktuelle Statusinformation herangezogen.

Damit die Anordnung zur seriellen Übertragung für möglichst viele MeBeinrichtungen einsetzbar ist, sind zusätzlich zu der Datenleitung 5 und Taktleitung 6 noch weitere Leitungen 16 zur Übertragung von analogen oder binären Zählsignalen einer inkrementalen Positionsmeinrichtung vorgesehen (Fig. 4). Somit ist es möglich, parallel zu der absoluten Meßwertübertragung auf der Datenleitung 5, auch die Zählsignale auf der Leitung 16 zur Verarbeitungseinheit 4 zu senden. In Fig. 4 ist auch ersichtlich, daß die bidirektionale Übertragung von Daten (Meßwerte und Parameter) zwischen der MeBeinrichtung 1 und der Verarbeitungseinheit 4 mit Signalpegeln nach RS485 (Differenzsignale) synchron zu einem von der Verarbeitungseinheit 4 vorgegebenen Taktsignal (CLOCK) erfolgt. Die Taktfrequenz liegt dabei zwischen 100 KHz und 1 MHz.

Wie bereits erwähnt, ermöglicht der Speicher 9 in der MeBeinrichtung 1 sowohl dem Kunden als auch dem Hersteller der MeBeinrichtung 1, Parameter abzuspeichern und auszulesen. Vorteilhaft ist es, wenn der Speicher 9 in drei Bereiche aufgeteilt ist:

- I. Speicherbereich für Parameter des Kunden
- II. Speicherbereich für Parameter des Meßsystems-Herstellers
- III. Speicherbereich für Korrekturwerte.

Der Speicherbereich des Meßsystem-Herstellers ist schreibgeschützt. Die einzelnen Speicherbereiche werden durch den Code "memory range select" unterschieden.

Die Speicher können folgendermaßen belegt werden:

5	
1. Speicherbelegung Parameter des Kunden	
1. Nullpunkts-Verschiebung	
Der Wert wird vom Nullpunkt des Meßsystems 1 5 subtrahiert.	
11. Speicherbelegung Parameter des Meßsystem-Herstellers	
10	
1. Version	
Gibt die Version an, nach welcher der Speicher 9 aufgeteilt ist.	
2. Speichergröße	
Angabe der Größe der einzelnen Bereiche des Spei- chers 9.	
3. Übertragungsformat	
Gibt die Anzahl der Takte zur Übertragung eines Meßwertes (Datentwort) an.	25
4. Meßsystem-Typ	
Gibt an, ob ein inkrementales Längen- oder Winkel- meßsystem mit oder ohne abstandscodierten Referenz- marken bzw. ob ein Singleturm- oder Multiturm-Code- 30 drehgeber verwendet wird.	
5. Signalperiode bzw. Signalperioden pro Umdrehung	
Gibt die Breite einer Signalperiode bei Längenmeß- systemen bzw. die Anzahl der Signalperioden pro Um- drehung bei Winkelmeßsystemen an.	35
6. Anzahl unterscheidbarer Umdrehungen	
Bei Multiturm-Codewinkelmeßsystemen erfolgt die Angabe der unterscheidbaren Umdrehungen.	
7. Grundabstand bei abstandscodierten Referenzmarken oder Abstand zweier benachbarter Referenzmarken	
Bei Meßsystemen mit abstandscodierten Referenz- marken erfolgt hiermit die Angabe des Grundabstandes der zusammengehörigen Referenzmarken. Bei Meßsy- stemen ohne abstandscodierten Referenzmarken er- 50 folgt hiermit die Angabe des Abstandes zwischen zwei benachbarten Referenzmarken.	
8. Lage der ersten Referenzmarke	55
Gibt die Position der ersten Referenzmarke bezogen auf die Endlage an.	
9. Meßschritt oder Meßschritte	60
Gibt bei Längenmeßsystemen den Meßschritt an, der bei der seriellen Datenübertragung vom Meßsystem ausgegeben wird. Bei Winkelmeßsystemen wird die An- zahl an Meßschritten pro Umdrehung angegeben.	65
10. Nullpunkt-Verschiebung des Meßsystem-Herstellers	
11. Drehrichtung und Codeausgabe bei Codewinkelmeßsystemen	
12. Identnummer des Meßsystems	
13. Seriennummer des Meßsystems	
14. Alarme	
Aufgetretene Fehler werden abgespeichert. Ist ein Bit beispielsweise ungleich Null, so wird bei der Übertra- gung von Meßwerten nach Fig. 3 das Alarm-Bit gesetzt.	
15. Warnungen	
Werden Fehlfunktionen vom Meßsystem erkannt, die zum Ausfall des Meßsystems führen können, so wer- den diese in Form von Warnmeldungen abgespeichert und können auf Anforderung ausgelesen werden. Bei batteriebetriebenen Meßsystemen kann eine Warnmel- dung beispielsweise das Wort "Batteriewechsel" sein.	
III. Speicherbelegung Korrekturwerte	
1. Anzahl der Korrekturwerte bezogen auf die Meßlänge	
2. Anzahl der Korrekturwerte für Signal-Abwei- chungen wie Signalamplituden, Phasenversatz so- wie Nullpunkt-Abweichungen.	
3. Anzahl der Korrekturwerte für Oberwellen.	
4. Anzahl der zu korrigierenden Oberwellen.	
5. Korrekturwerte zu 1.	
6. Korrekturwerte zu 2.	
7. Korrekturwerte zu 3.	
Selbstverständlich liegt es im Rahmen der Erfahrung, 40 auch andere Parameter im Speicher 9 für die Verarbei- tungseinheit 4 zur Verfügung zu stellen. Bei der Inbe- triebnahme erfolgt eine Anpassung der Verarbeitungseinheit 4 durch Übernahme der notwendigen Parameter vom Meßsystem 1 über die Datenleitung 5.	
45 Die Bereiche des Speichers 9 können softwaremäßig aufgeteilt sein, es ist aber auch möglich, daß der Spei- cher 9 aus mehreren einzelnen Speicherbaueinheiten besteht.	
Patentansprüche	
1. Anordnung zur seriellen Datenübertragung einer Positionsmßeinrichtung mit einem der Positions- mßeinrichtung zugeordneten Ausgabebaustein, an welchen die Positionsmßeinwerte anliegen, mit einem Taktimpulsgenerator, der Taktimpulsen folgen dem Takteingang des Ausgabebausteins zuführt, mit einer den Serien-Ausgang des Ausgabebausteins mit einer Verarbeitungseinheit verbindenden Datenleitung, wobei die Positionsmßeinwerte takt- synchron zur Taktimpulsfolge seriell auf dieser Da- tenleitung zu der Verarbeitungseinheit übertragen werden, dadurch gekennzeichnet, daß in der Posi- tionsmßeinrichtung (1) ein Speicher (9) vorge- sehen ist, in dem spezifische Parameter der Posi- tionsmßeinrichtung (1) abgespeichert sind, welche über die genannte Datenleitung (5) seriell und taktsyn- chron zu der Verarbeitungseinheit (4) übertragbar	

- sind, wodurch die Verarbeitungseinheit (4) an diese spezifischen Parameter angepaßt wird.
2. Anordnung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Speicher (9) mehrere Bereiche aufweist, wobei in einem Speicherbereich Parameter der Positionsmeßeinrichtung (1) vom Hersteller eingespeichert sind und dieser Bereich vom Anwender nicht beschreibbar ist.
3. Anordnung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß zumindest ein weiterer Bereich zum Abspeichern von Parametern vom Anwender frei beschreibbar ist.
4. Anordnung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß über die Datenleitung (5) von der Verarbeitungseinheit (4) zur Positionsmeßeinrichtung (1) Befehle (Status) übertragen werden, wodurch die Positionsmeßeinrichtung (1) veranlaßt wird, diese Befehle auszuführen.
5. Anordnung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß aufgrund eines Befehles (Status) der anstehende Positionsmittelwert zur Verarbeitungseinheit (4) übertragen wird.
6. Anordnung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß aufgrund eines Befehles (Status) Parameter aus dem Speicher (9) zur Verarbeitungseinheit (4) übertragen werden.
7. Anordnung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß aufgrund eines Befehles (Status) die Positionsmeßeinrichtung (1) veranlaßt wird, Parameter von der Verarbeitungseinheit (4) zu empfangen und im Speicher (9) abzuspeichern.
8. Anordnung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß ein bestimmter Speicherbereich des Speichers (9) aufgrund des Befehles (Status) ausgewählt wird, aus dem Parameter zur Verarbeitungseinheit (4) oder in den Parameter von der Verarbeitungseinheit (4) übertragen werden.
9. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß im Speicher (9) die zur Übertragung des Positionsmittelwertes notwendige Information über die Taktanzahl abgespeichert ist, daß diese Information von der Verarbeitungseinheit (4) lesbar ist und die angegebene Anzahl der Takte bei der Melßwertübertragung von der Verarbeitungseinheit (4) zur Verfügung gestellt wird.
10. Anordnung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß bei der ersten Taktflanke der Taktkimpulsfolge der Positionsmittelwert der Positionsmeßeinrichtung (1) in einem Baustein (2) abgespeichert wird.
11. Anordnung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß nach einer variablen Rechenzeit (t_c) von der Positionsmeßeinrichtung (1) eine Startinformation (Start) an die Verarbeitungseinheit (4) übertragen wird.
12. Anordnung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, daß nach der Startinformation (Start) eine Alarminformation (Alarm) an die Verarbeitungseinheit (4) übertragen wird.
13. Anordnung nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß nachfolgend das Datenwort des Positionsmittelwertes an die Verarbeitungseinheit (4) übertragen wird.
14. Anordnung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß nach der Übertragung des Positionsmittelwertes ein Datenwort (CRC) zur Kontrolle des übertragenen Positionsmittelwertes an die Verarbeitungseinheit (4) übertragen wird.

tungseinheit (4) übertragen wird.

15. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Datenleitung (5) im Ruhezustand auf dem Pegel LOW liegt.

16. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß im Speicher (9) zusätzlich Korrekturwerte abgespeichert sind.

Hierzu 4 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

THIS PAGE BLANK (USPTO)

FIG. 1

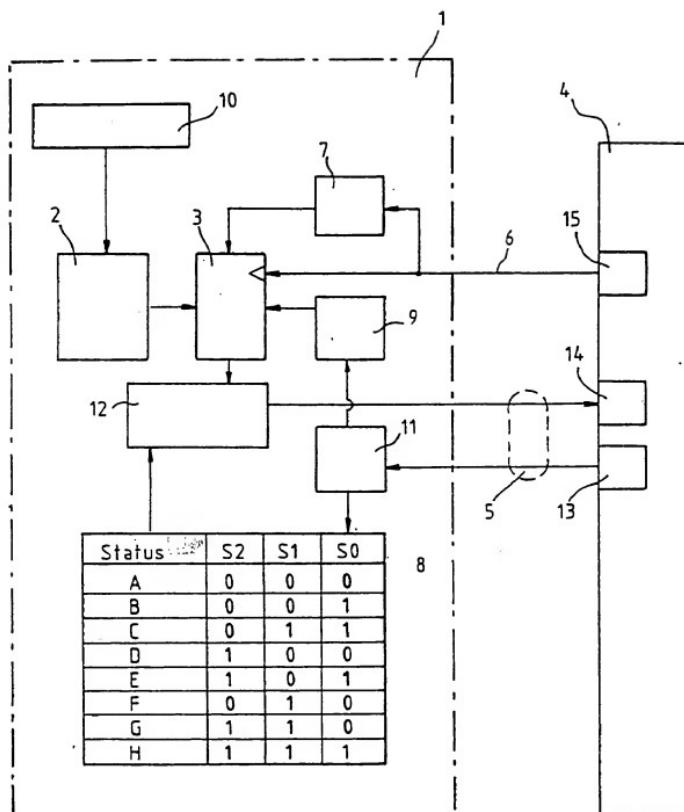


FIG. 2

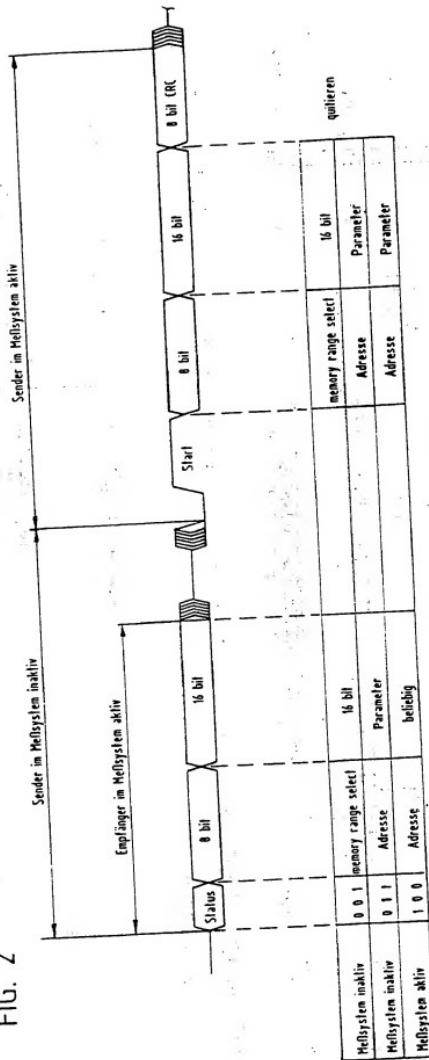


FIG. 3

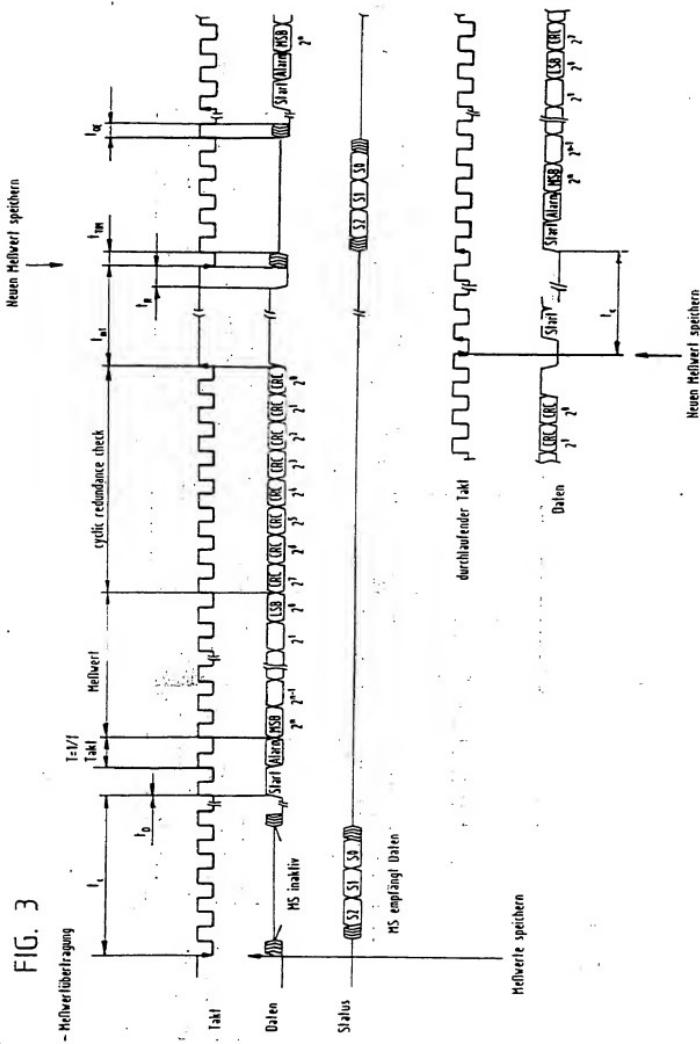
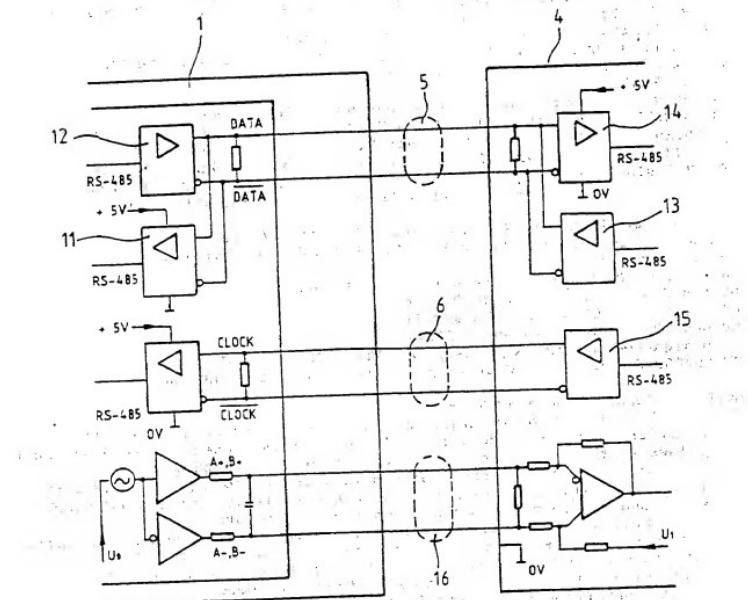


FIG. 4



1/9/4

DIALOG(R) File 351:Derwent WPI
(c) 2002 Thomson Derwent. All rts. reserv.

010315227 **Image available**

WPI Acc No: 1995-216485/ 199529

XRPX Acc No: N95-169607

Arrangement for serial data communications for position measurement device - has output device associated with position measurement device, serial data line for clock synchronous communications and memory in position measurement device contg. specific device parameters for serial transfer to processing unit

Patent Assignee: HEIDENHAIN GMBH JOHANNES (HEIJ)

Inventor: BIELSKI S; HAGL R; HOFBAUER H; STRASSER E; WASTLHUBER R

Number of Countries: 007 Number of Patents: 004

Patent Family:

Patent No	Kind	Date	Applicat No	Kind	Date	Week
DE 4342377	A1	19950614	DE 4342377	A	19931213	199529 B
EP 660209	A1	19950628	EP 94119466	A	19941209	199530
EP 660209	B1	19961030	EP 94119466	A	19941209	199648
DE 59400945	G	19961205	DE 500945	A	19941209	199703
			EP 94119466	A	19941209	

Priority Applications (No Type Date): DE 4342377 A 19931213

Cited Patents: 03Jnl.Ref; EP 142112; EP 171579; US 4912476

Patent Details:

Patent No Kind Lan Pg Main IPC Filing Notes

DE 4342377 A1 9 G08C-019/16

EP 660209 A1 G 13 G05B-019/414

EP 660209 B1 G 16 G05B-019/414

Designated States (Regional): AT CH DE FR GB IT LI

DE 59400945 G G05B-019/414 Based on patent EP 660209

Abstract (Basic): DE 4342377 A

The arrangement contains an output component associated with the position measurement device (1), a clock pulse generator feeding clock pulses to the output device's clock input and a data line (5) connecting the output components serial output to a processing unit (4). The position measurement values are serially transferred clock synchronously to the processing unit over the data line.

A memory (9) in the position measurement device contains specific parameters of the device which can be serially transferred synchronously wrt. the clock pulses over the data line to the processing unit, which is adapted to these parameters.

USE/ADVANTAGE - For optimisation of a processing unit to the specific parameters of the position measurement device and minimisation of the cost of communications cabling.

Dwg.1/4

Abstract (Equivalent): EP 660209 B

Apparatus for serial transmission of data between a position measuring device (1) and a processing unit (4), wherein the position measuring device (1) comprises a unit (2) in which a binary code word defining the absolute position is formed from the sensing signals of at least one sensing device (10), characterised in that the binary code word can be fed to an output unit (3) which causes bit-serial transmission of the code word over a data line (5) in response to a command (Status) from the processing unit (4), and in that the position

THIS PAGE BLANK (UP TO)

measuring device (1) further comprises a plurality of memory regions (8, 9), wherein specific parameters of the position measuring device (1) are stored in one memory region (9) and can likewise be transmitted serially over the said data line (5) to the processing unit (4), whereby the processing unit (4) can be matched to these parameters, and a further memory region (8) serves for decoding commands (Status) from the processing unit (4), these commands (Status) likewise being capable of being transmitted serially over the said data line (5) to the position measuring device (1).

(Dwg. 1/7)

Title Terms: ARRANGE; SERIAL; DATA; COMMUNICATE; POSITION; MEASURE; DEVICE; OUTPUT; DEVICE; ASSOCIATE; POSITION; MEASURE; DEVICE; SERIAL; DATA; LINE; CLOCK; SYNCHRONOUS; COMMUNICATE; MEMORY; POSITION; MEASURE; DEVICE; CONTAIN; SPECIFIC; DEVICE; PARAMETER; SERIAL; TRANSFER; PROCESS; UNIT

Derwent Class: S02; W05

International Patent Class (Main): G05B-019/414; G08C-019/16

International Patent Class (Additional): G01B-021/00

File Segment: EPI

Manual Codes (EPI/S-X): S02-A06C; S02-A08; W05-D03A

THIS PAGE BLANK (USPTO)

THIS PAGE BLANK (USPTO)

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)

THIS PAGE BLANK (USPTO)